

Inhaltsübersicht

Vorb. -Dok. für audatec - Anlagen

<u>Bl. Nr.</u>	<u>Bezeichnung</u>
0	Inhaltsübersicht
1	Auswirkungen der Mikroelektronik auf Automatisierungsanlagen
2	Entwicklung Grobstruktur von Automatisierungsanlagen
3	Begründung dezentraler Automatisierungsanlagen
4	Probleme dezentraler Automatisierungsanlagen
5	Funktionseinheiten bei audatec
6	Übersicht über die Baueinheiten und Funktionseinheiten der Prozeßleitebene
7	Funktionell - hierarchische Systemgestaltung im System audatec
8	Anlagenvarianten
9	Beispiel einer Anlagenkonfiguration Tagebautechnik (Großverbund)
10	BSE - autonom, serielle Bedienvariante
11	Großverbundanlage (GVA)
12	Systemeigenschaften und ihre Vorteile in GVA
13	Firmware der Funktionseinheiten
14	Hauptabmessungen Funktionseinheiten
15	Störschutzmaßnahmen / Schirmung
16	Bedienpult - Kommunikation allgemein

Auswirkungen der Mikroelektronik

Etappe der Entwicklung:	Schaltkr.		Transistorfkt./Baustein	
	niedrig	integr.	1....	10
	mittel	—"	10...	1000
	hoch	—"	1000...	100000
	sehr hoch	—"	...	>>100000

Probleme: • Erweiterung Temperaturbereich auf $-55...+125^{\circ}\text{C}$
(z. Zt. $-40...+70^{\circ}\text{C}$)

- Erhöhung Zuverlässigkeit durch bessere Fertigungstechnologien
- EMV (Elektromagnetische Verträglichkeit)
- Verringerung Leistungsbedarf

Einfluß Mikroelektronik auf die Automatisierungsgeräte- und anlagen

Inform.-Verarb.: • Veränderung Prinzip (analog \rightarrow digitale Verarbeitung)

Informationsein-, ausgaben und Darstellg.

- Erweiterung Funktionsumfang der Geräte
- Erhöhung der Anpaßbarkeit an veränd. Betriebsbed. durch Programmierung
- Nachträgliches Erweitern möglich
- Verbesserte Service- und Diagnosemöglichkeiten

Inform.- Gewinnung: • Veränderung Meßfehler

- intelligente Sensoren
- neue Wirkprinzipien

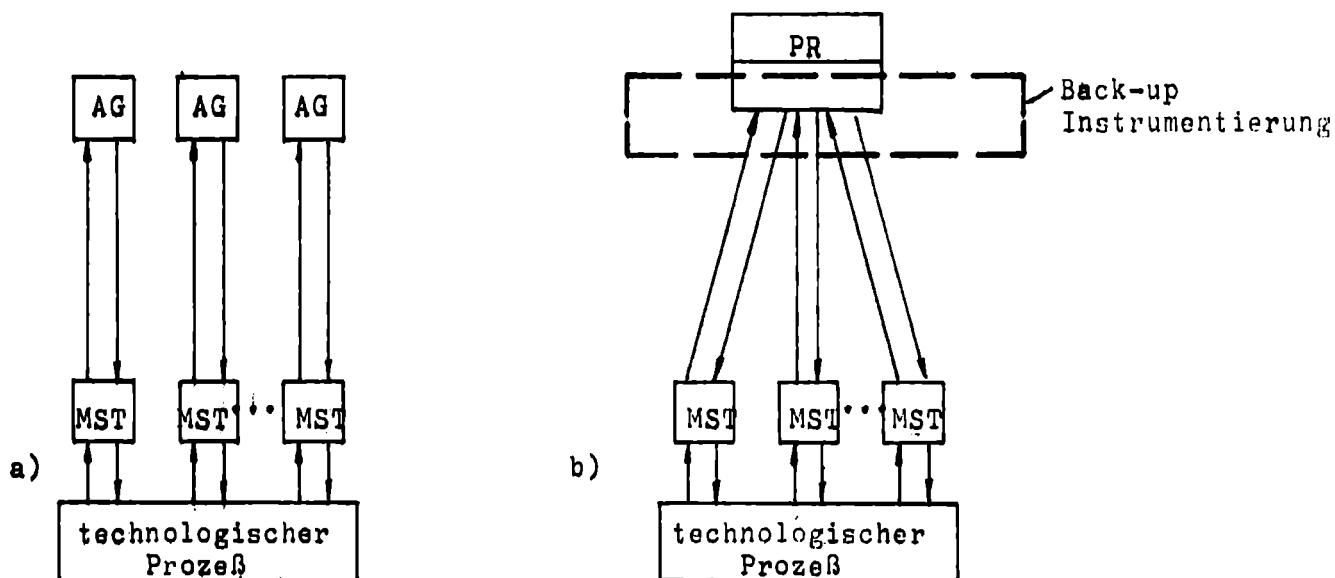
Inform. Ein-, Ausgabe: Bildschirmsysteme \rightarrow neue Ford. an Anlagenpersonal

Inform.-Übertragung: Durch dezentrale AT-Systeme serielle Informationsübertragung

Inform.-Nutzung: Dezentralisierung der Intelligenz auch auf Stelleinrichtung

- z.B. • Steuerfkt.
- Regelalgorithmen
 - Positionierung
 - Stellgrößenbegrenzung
 - Kennlinienkorrektur
 - Eigenüberwachung
 - Fehlerdiagnose
 - Haverieprogramme
 - Buskopplg., -steuerg.

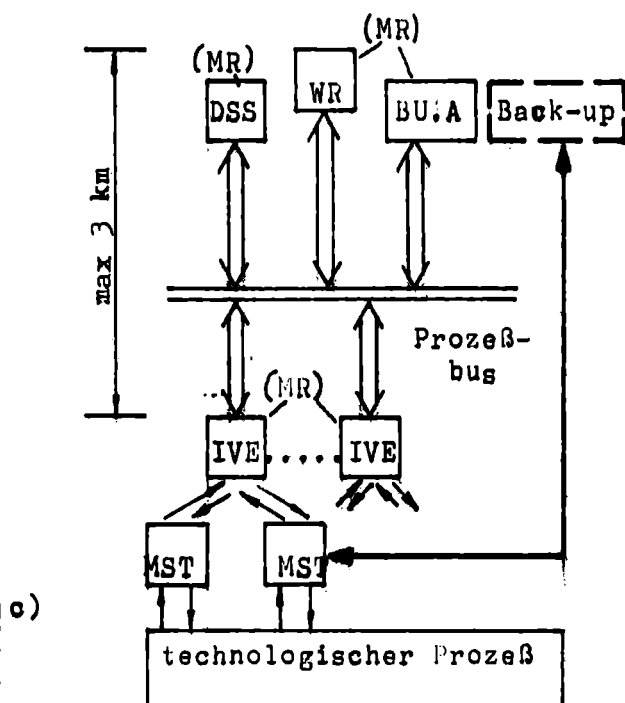
Entwicklung der Grobstruktur von Automatisierungsanlagen



a) konventionelle Automatisierungsanlagen (Parallelbetrieb)

b) Automatisierungsanlagen mit zentr. Prozeßrechner

c) dezentrale Automatisierungsanlagen



MR: dezentrale Mikrorechner

AG: Automatisierungsgeräte zur Informationsein- und ausgabe - und Verarbeitung

MST: Meß- und Stelltechnik

Bu.A: Bedien- und Anzeigeeinheit

IVE: Informationsverarbeitungseinrichtung (BSE)

PR: Prozeßrechner

WR: Wartenrechner

DSS: Datenbahnsteuerstation

Entwicklung der Entwicklung in Richtung dezentrale Anlagen mit Mikrorechnern

zunehmender Komplexität der Prozesse werden die Nachteile
konventionellen Anlagen offensichtlich:

- Überforderung des Personals durch Überangebot von Informationen
- geringer Bedienkomfort, beschränkter Funktionsumfang
- hoher Aufwand für Projektierung, Verkablung, Montage und Inbetriebnahme
- geringe Anpassungsfähigkeit

Vorteile: hohe Verfügbarkeit der Gesamtanlage durch dezentrale,
parallele Prozeßführung

Nachteile zentraler Prozeßrechner

- Ausfallverhalten zwingt zu Zweirechnersystemen oder konv.
"back up"
- teure und komplizierte Programmarbeit und -pflege durch zentralisierte und komplexe Rechentechnik

Probleme bei der Anwendung dezentraler Autom.- Anlagen

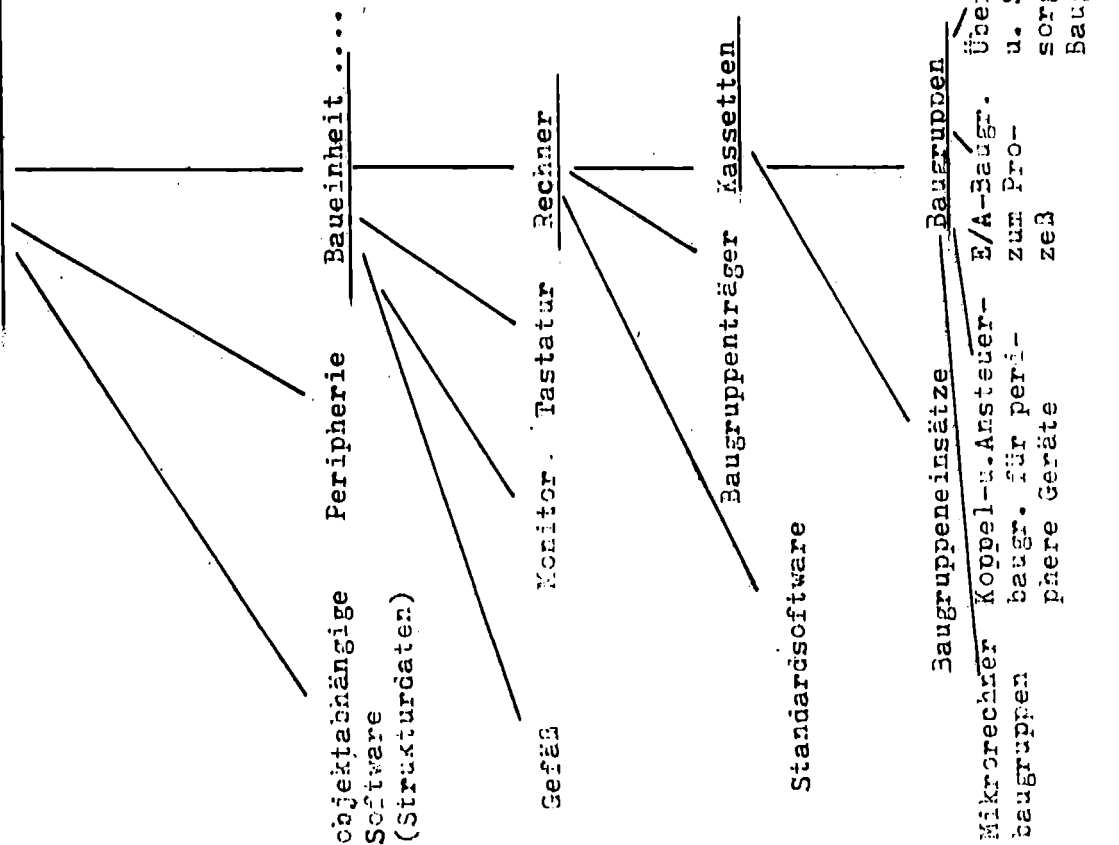
- Störempfindlichkeit(EMV) bedingt relativ großen Aufwand
(Schirmung, Isolierung der Schirme einseitig, event. Doppelschirmung erforderlich)
Lösungsmöglichkeit ev. durch Lichtleittechnik
- Ausfallverhalten muß genau durchdacht werden, um einerseits zu großen Aufwand zu verhindern, andererseits die Anlagen beim Ausfall von Teilsystemen möglichst unterbrechungsfrei weiter zu betreiben
Lösungsmöglichkeit durch Reservebasiseinheiten, sowie durch konventionelles "back up" für Teilsysteme
- Qualifizierte Vorbereitung, Durchführung und Inbetriebnahme, sowie die Qualifizierung des Bedienungs- und Wartungspersonal zwingt zum Umdenken auf Leitungsebenen, da Ausbildungsprozesse wesentlich intensiver und zeitaufwendiger werden, als bei konventionellen Anlagen

DE für 3 Ebenen: Prozeßebene
Wartenebene
Führungsebene

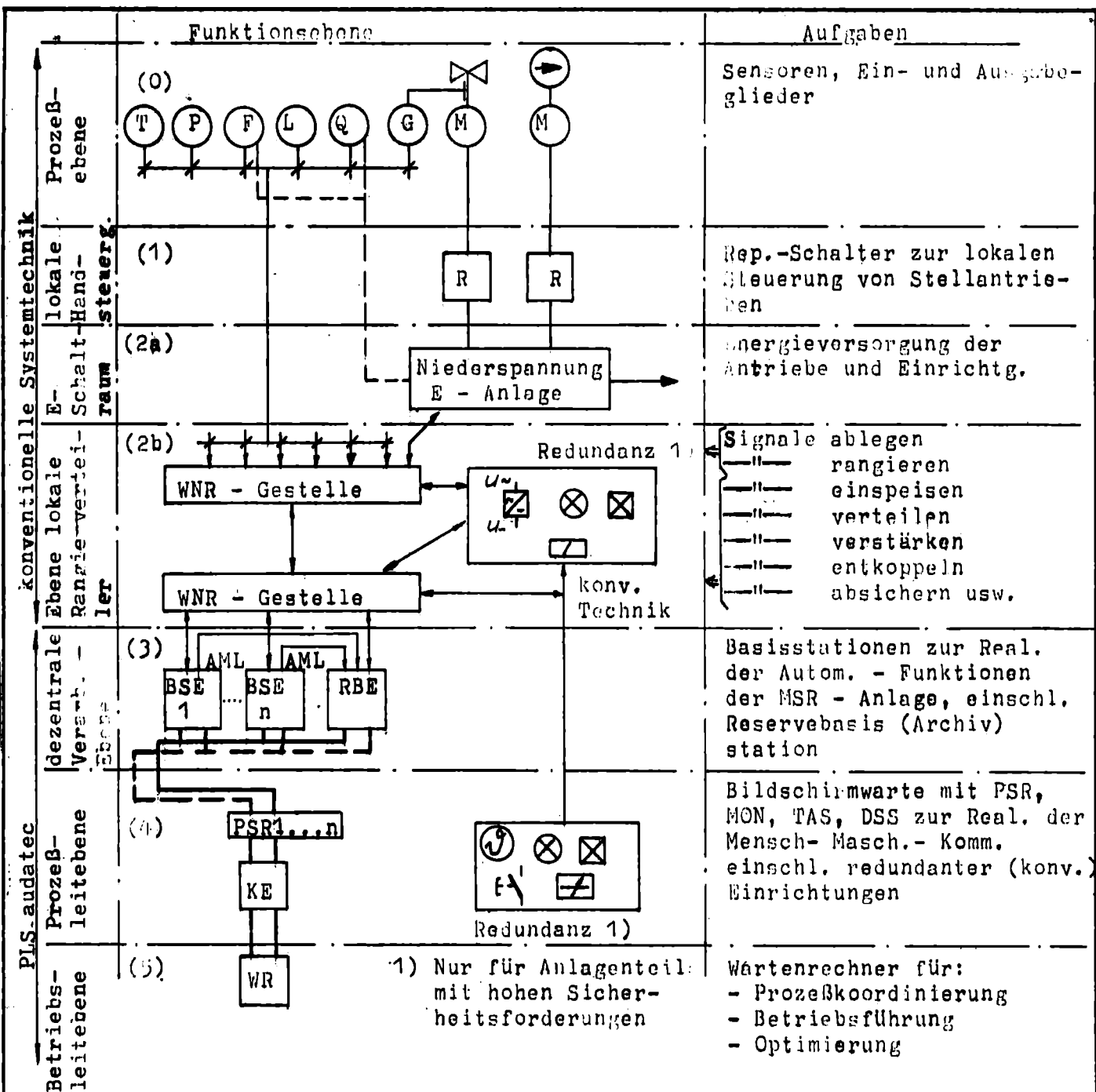
BSE, RBE
Bedienpulte
~~KE + Wartenrechner K1600~~ Leitcomputer
WR K1520 EC 1834

Funktionseinheiten bei audatec

Funktionseinheit



Funktionseinheiten der Prozeßleitebene (Bildung erfolgt im Projektierungsprozeß)	Datenbahnsteuerstation Bedienpult Bedienpult Wartenrechnereinheit Koppeleinheit	DSS BP30 BP31 WRE KE
Baueinheiten der Prozeßleitebene, Strukturierarbeitsplatz (katalogisiertes Bauteil) (VM BAUEIN)	Datenbahnsteuerstation Bedienpult Bedienpult Wartenrechnereinheit Koppeleinheit	DSS BP30 BP31 WRE KE
Rechner der Prozeßleitebene, Strukturierrechner (katalogisiertes Bauteil) (VM RECHNER)	Strukturierarbeitsplatz	SAP
	Datenbahnsteuerrechner Pultsteuerrechner Pultsteuerrechner Wartenrechner Koppelrechner Strukturierrechner	DSR/ 621.20 PSR 621.30 PSR 621.31 WR 621.33 KR 621.34 SR 621.35
	z.B. Datenbahnsteuerkassette DSK	
	z.B. ZRE K 2521.05 RFS K 2520.05 AE-C 2305 DES 2380.01	



Anlagenvarianten im audatec - System

BSE - autonom

Für kleine Automatisierungsanlagen
(120...200 KOM-Stellen)

Mit Applikationsrechner
koppelbar

- Protokollieren
- Registrieren
- anwenderspez. Fkt.

max. 4 BSE'n über ISI anschließbar

BSE + autonom
mit paralleler
Bedienung

- Max. 200 KOM-Stellen
- Bedienung mit konvention. BDE (Leitgeräte, Bedien- und Meldebaugruppen)
- Einsatz: Als autonome BSE in Kleinanl.
- Kraftwerksautom. Mit Kopplg. GVA/KVA
- Abstand konv. BDE je nach Kartentyp 200-1000 m
- Buskopplg. ≤ 3 km
- Länge IFSS-Interface
Bei Kopplg. AR an max. 4 BSE'n: 150 m

BSE - autonom
mit serieller
Bedienung

- Max. 120 KOM-Stellen
- Bedienung über GRW-Tastatur und monochr. Bildschirm
- autonome BSE in Kleinanlagen
- Kopplg. mit GVA/KVA (siehe Tagbaukonfiguration)
- Abstand BDE-Bildschirm/Tastatur ≤ 15 m

Kleinverbundanlagen

(KVA)

- Für AA kleinen und mittleren Umfang
- bis 500 KOM-Stellen
- ohne hohe Redundanzforderung

Min.: 1 BP
1 BSE 1)

Max.: 2 BP
8 BSE 1)

1) oder BSE - autonom

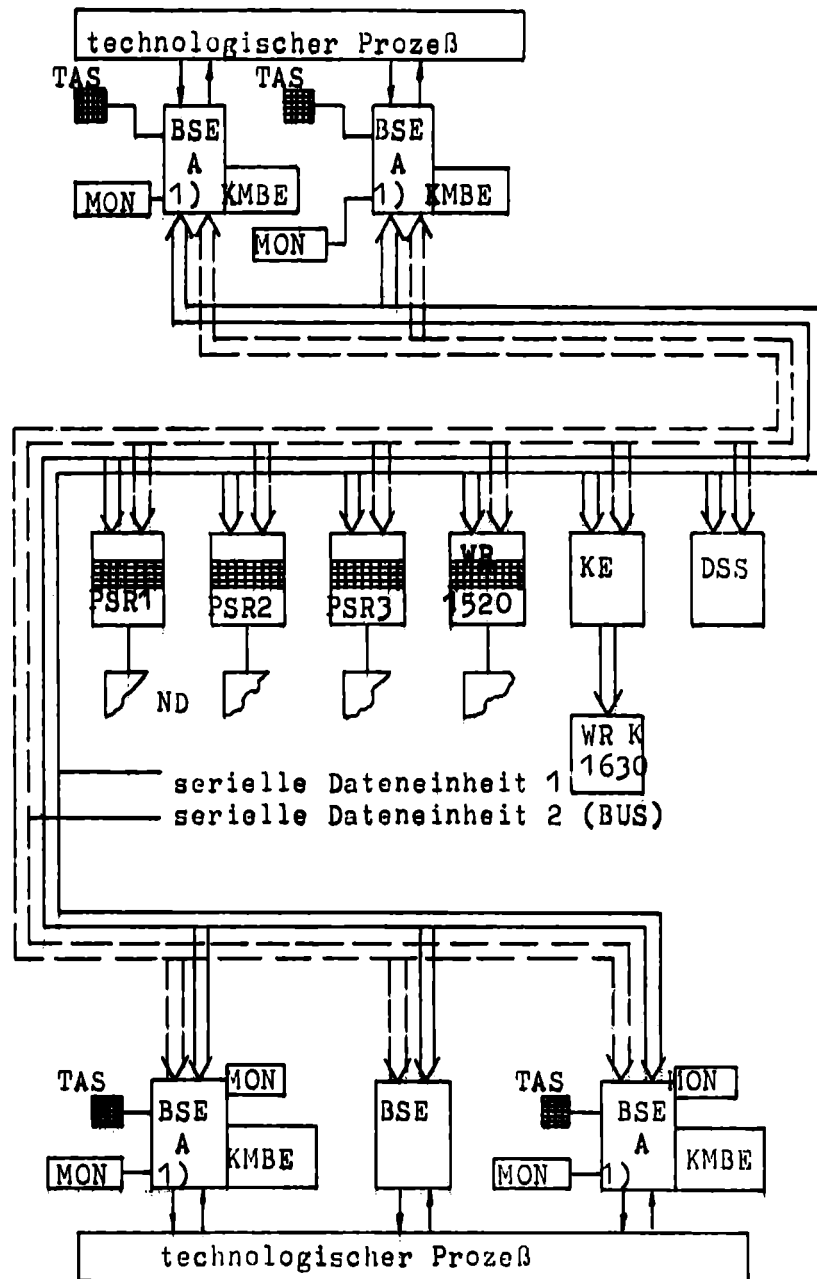
- ohne DSS
- anstelle BP ist WR einsetzbar

Großverbundanl.

(GVA)

- Für AA mit großem Umfang
- bis 1000 KOM-Stellen je BP
- Erhöhte Redundanz durch Reserve-BSE (RBE) und mehr als 2 BP
- Umfang bis 30 Einh., davon 10 Einh. aktive Fkt. (im Sinne von Datenanforderungen)
- aktive FE:
 - BP
 - WR
 - KE
 - DSS
 - RBE

Erklärungen: BDE - Bedieneinheit
BP - Bedienpult
AA - Automatisierungsanlagen
WR - Wartenrechner
DSS - Datensteuerstation
KE - Koppereinheit



Haldenseite

Leitstand/
Rechnerraum

Abraum-
Bagger

Erläuterungen:

PSR: Pultsteuerrechner

BSE: Basiseinheit

KE: Koppereinheit für WR

DSS: Datensteuerstation

KMBE: Kassettenmagnetband

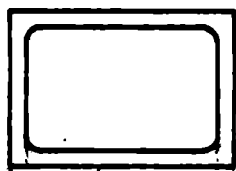
ND: Nadeldrucker

TAS: Tastatur

MON: Monitor

- 1) BSE- autonom, serielle Bedienvariante mit Applikationsrechner

Farbbildschirm oder s/w



Rabotron-
Tastatur



FDE oder Kassetteneinh.



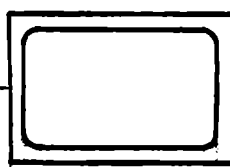
Drucker



Audatec
Tastatur (GRW)



s/w Bildschirm
(grün auf dunklen Grund)



Schrankgefaß

Kopplung
Fremdrechner

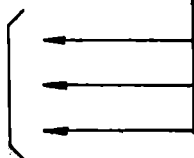
Applikations-
rechner

Hyss mit ISI

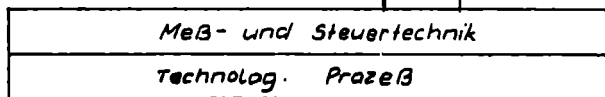
BSE
autonom

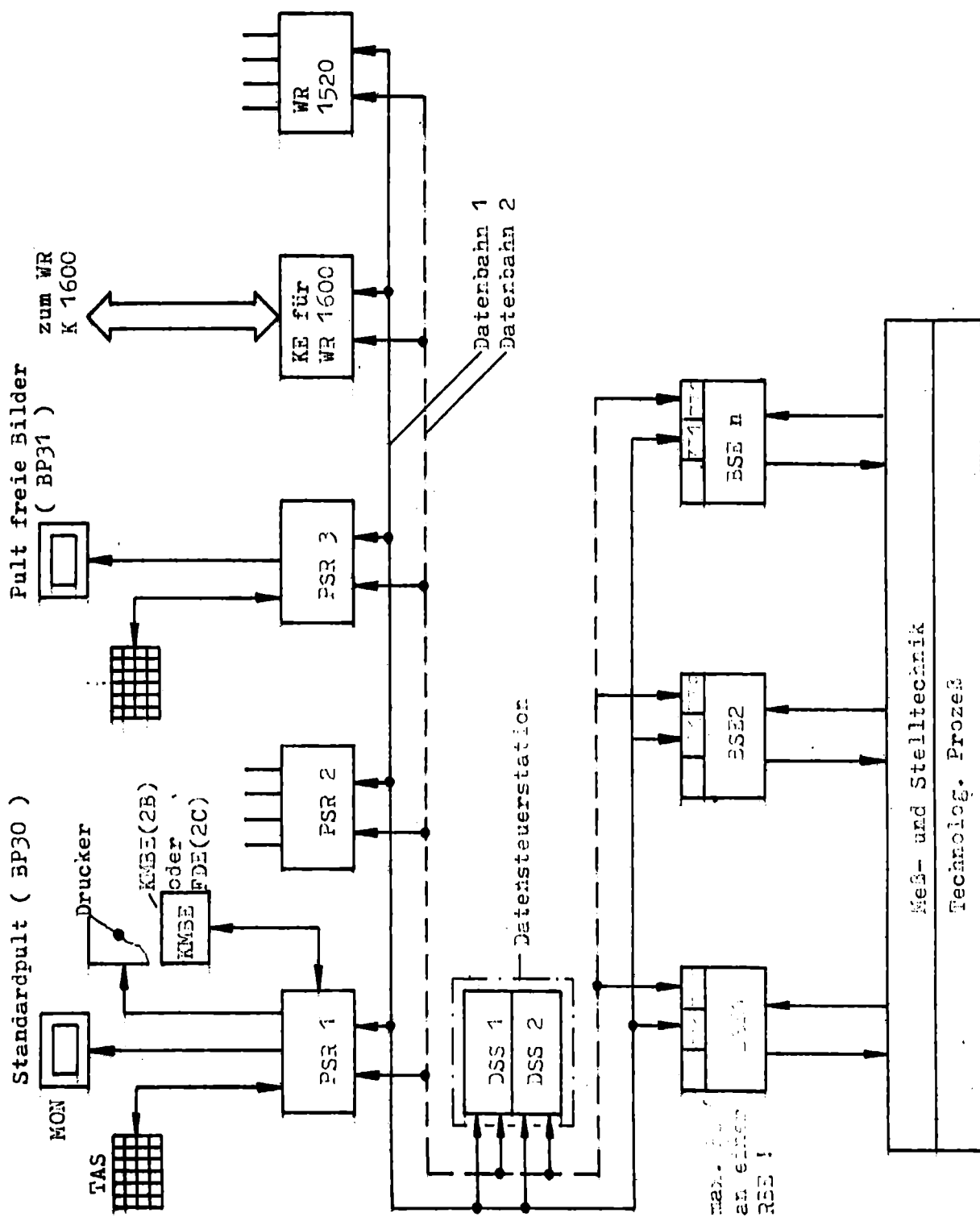
Anschlußmöglichkeit
audatec - Bus

Anschluß
3 weitere BSE



Meß- und Steuertechnik
Technolog. Prozeß

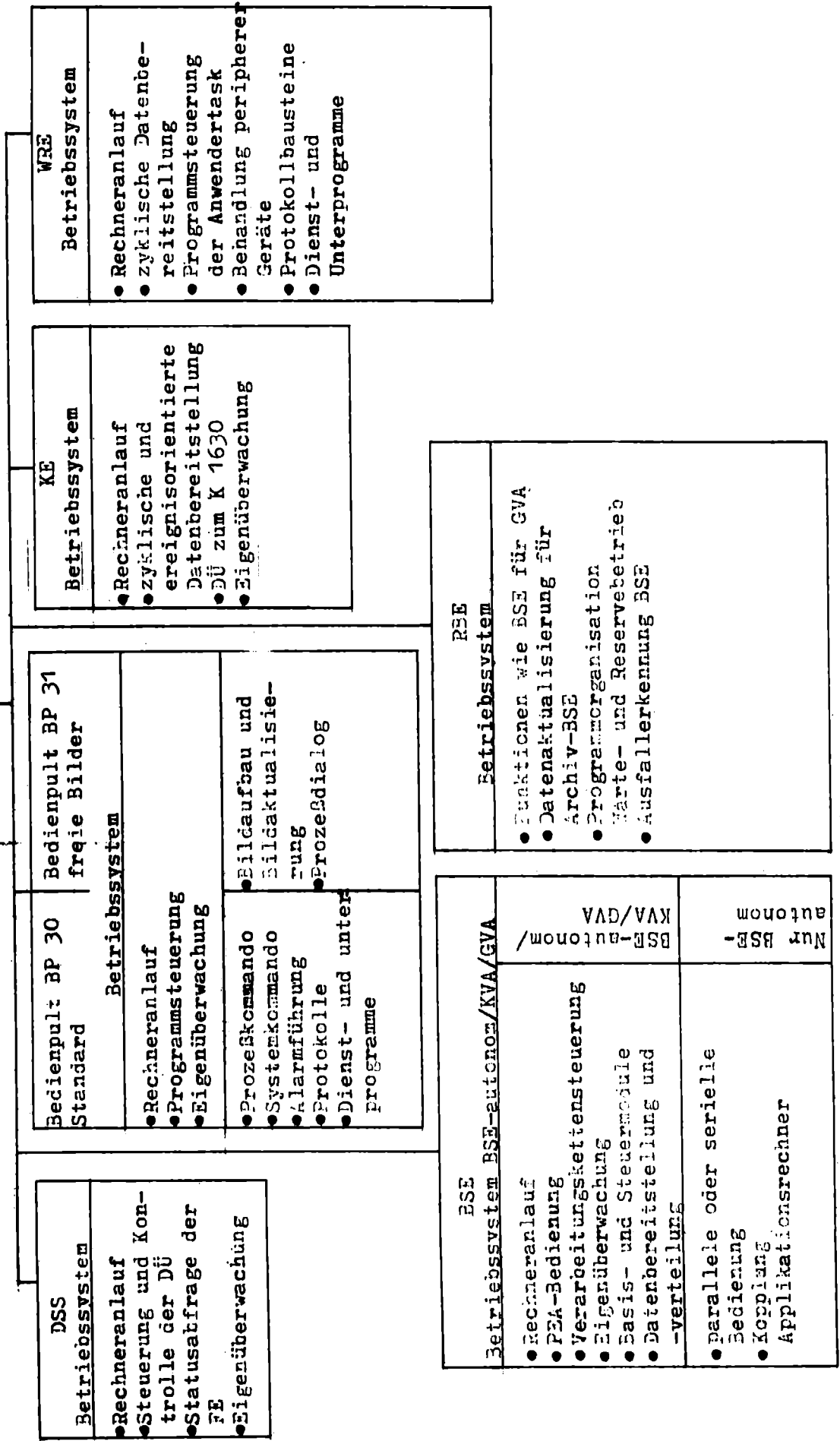




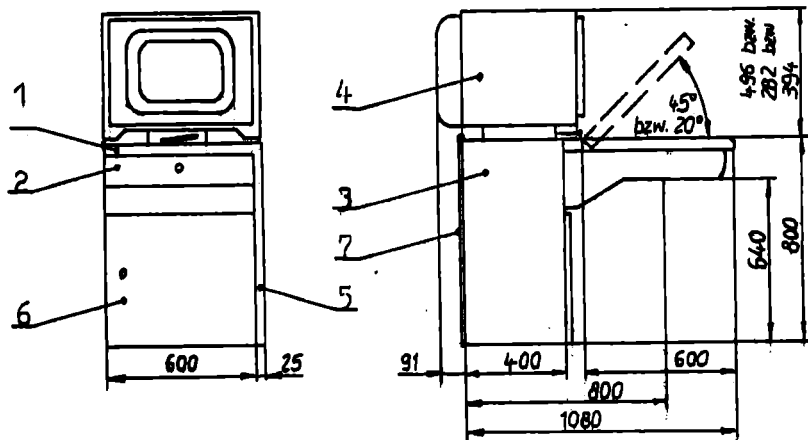
Systemeigenschaften und ihre Vorteile in GVA

Systemeigen- schaften	Lösungsvorteil bei der GVA (Großverbund)-Anwendg.	Voraussetzung für Anwendbarkeit
Digitale, serielle Prozeßdatenver- arbeitung	Verarbeitg. großer Datenmengen pro BSE Vermindg. Geräteanzahl zur Info.-Verarbeitung Verarbeitung anspruchsvoller Aut.-Fkt.	• Akzeptanz Zykluszeit 1/3 s • Akz. Fehlerverhalten (ggf. Redundanz)
modularer Systemaufbau	Flexibilität der Funktionsan- passung einfache Programmerweiterung konfektioniertes Modulsortiment (ohne Programmierkenntnisse strukturierbar)	• hinreichend großer Modul- vorrat • bedarfsgerechte Erweiterung Module
Dezentralisierung d. Basisaufgaben (verteilte In- telligenz im prozeßnahen Be- reich)	Risikominderung bei Ausfall einzelner BSE'n	
topol. System- gestaltung	Kabelsparend	Störungsfreie Trassen
serielle DÜ	Kabelsparend	Störungsfreie Trassen
Gliederung der MMK in Teilab- schnitte	Anpassung an Prozeßabschnitte	gründliches Vorausdenken Bedienstrategie
Funkt.-hierarch. Systemaufbau	• Aufgabenvtlg. auf unterschied- liche Ebenen • Unabhängigkeit d. Ebenen • Lösung von Aufgaben der - Bilanzierung - Protokollierung - Optimierung - Betriebsführung	• Vorausdenken in Planungs- phase • Entwerfen Prozeßführung Strategie • Modelle für übergeordnete Ebenen
serielle, hier- arch. Info. Darstellung	• ration. Darst. großer Info.- Mengen • Unterstützg. Prozeßführg. durch: - Alarmdarstellung - Fließbilder - Datenperipherie - Hier. Informationen	• Vorausdenken Bedienstrate- gie • Zuweisung MMK auf Bedien- stände

Firmware in den Funktionseinheiten

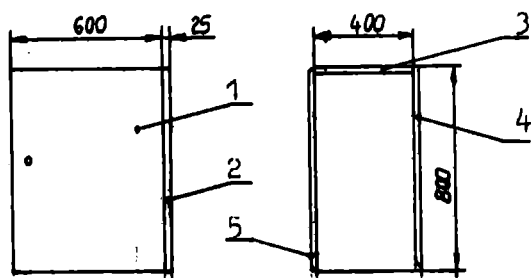


1)



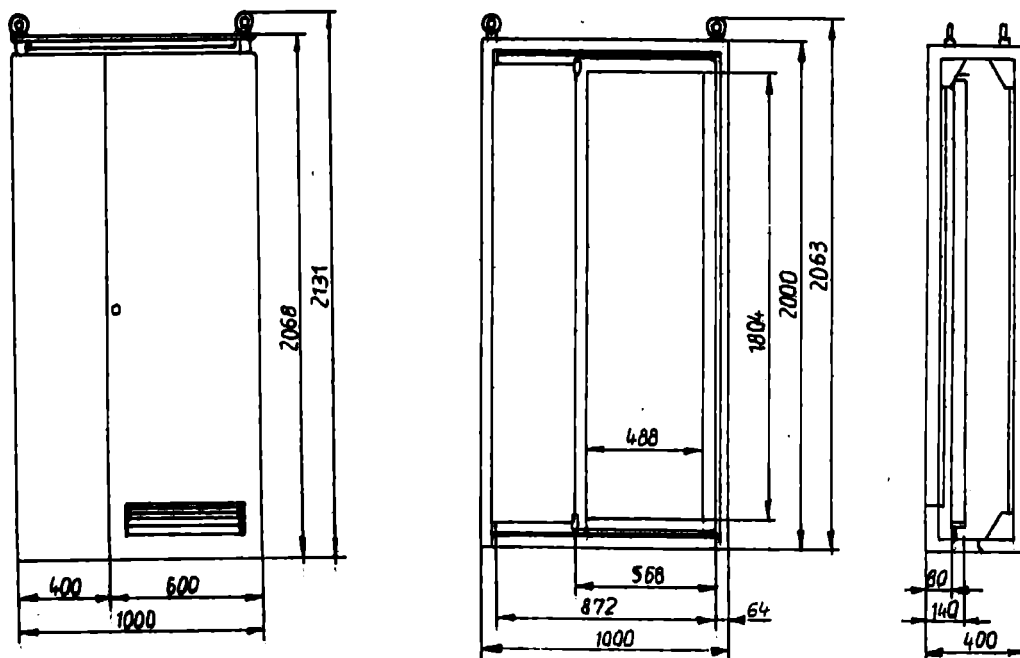
- 1 Pultklappe
- 2 Pultkasten
- 3 Pultuntersatz
- 4 Monitor auf Drehschwenkfuß
- 5 Schutzwand
- 6 Tür, vorn
- 7 Tür, hinten

2)



- 1 Untersatz
- 2 Seitenwand, rechts
- 3 Dach
- 4 Tür, vorn
- 5 Tür, hinten

3)

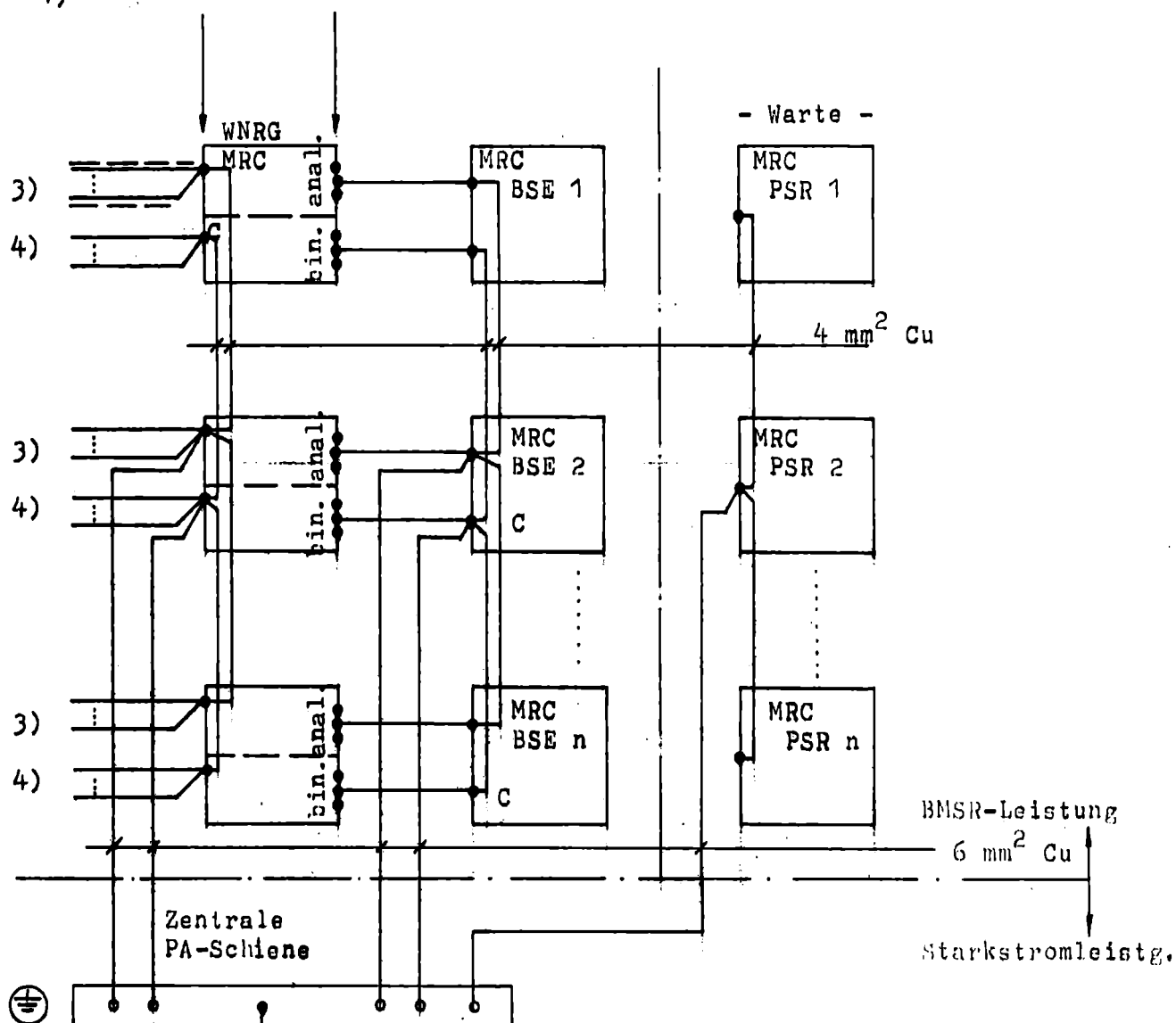


- 1) Hauptabmessungen Sitzpult mit rechter Stützwand
- 2) Hauptabmessungen Beistollgefäß mit rechter Seitenwand
- 3) Gefüße

Kabelschirme
gesammelt
1)

Kabelschirme
isoliert auflegen

Störschutzmaßnahmen/
Kabelschirmung

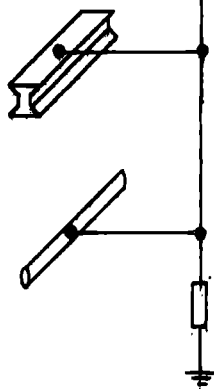


3) Schirme von Kabeln für analoge Informationsverarbeitung

----- doppelte Schirmung (ferromagn. Schirm)

4) Schirme von Kabeln für binäre Informationsübertragung

1) Kabelschirme generell einzeln auf Lötunkten anlegen und auf je eine Sammelschiene im Wartennebenraum-gestell (WNRG) zu verdrahten



Fundamenterder
(Bauleistung)

MRC - Microrechnercommon

C - Common-Prozesskabelschirme
binäre Info.

